N	CH	ļ	(	}	V	1	0	F	2	V	
							 				_

Patent Number:

JP6105568

Publication date:

1994-04-15

Inventor(s):

OTA YASUYOSHI...

Applicant(s):

SHIMADZU CORP

Requested Patent:

☐ <u>JP6105568</u>

Application Number: JP19920253246 19920922

Priority Number(s):

IPC Classification:

H02N2/00; B23Q5/28; B25J19/00; G05D3/00; H01L41/09

EC Classification:

Equivalents:

JP2536370B2

### **Abstract**

PURPOSE:To improve positioning accuracy as compared with a conventional rotary actuator and to reduce in size and weight by realizing a rotary inching worm.

CONSTITUTION: An arm 1 of an operating lever is inserted into a stator 3 and a rotor 4, and the arm 1 is gripped with/released from the elements 3, 4 through piezoelectric elements (a), (c). A piezoelectric element (e) for energizing the rotor 4 to normally/reversely drive the stator 3 around an axial center (m) of the arm 1 is provided. These elements (a), (c), (e) are pulse-driven by a common driver.

Data supplied from the esp@cenet database - I2

# (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

#### (11)特許出願公開番号

## 特開平6-105568

(43)公開日 平成6年(1994)4月15日

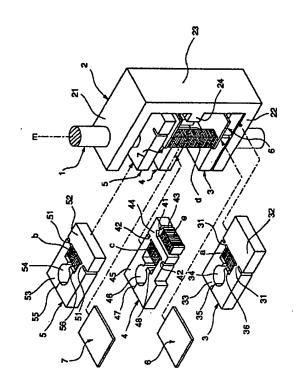
H 0 2 N 2/00 B 8525-5H B 2 3 Q 5/28 8107-3 C B 2 5 J 19/00 A 8611-3 F G 0 5 D 3/00 G 9179-3 H 9274-4M H 0 1 L 41/08 U 審査請求 未請求 請求項の数 2 (全 8 頁)  (21) 出願番号 特顧平4-253246 (71) 出願人 000001993 株式会社島津製作所 京都府京都市中京区西ノ京会 (72) 発明者 太田泰能	
B 2 5 J 19/00 A 8611-3F G 0 5 D 3/00 G 9179-3H 9274-4M H 0 1 L 41/08 U 密査請求 未請求 請求項の数 2 (全 8 頁) (21)出願番号 特願平4-253246 (71)出願人 000001993 株式会社島津製作所 京都府京都市中京区西ノ京会 (72)発明者 太田泰能	
G 9179-3H 9274-4M H 0 1 L 41/08 U 審査請求 未請求 請求項の数 2 (全 8 頁) (21)出願番号 特願平4-253246 (71)出願人 000001993 株式会社島津製作所 京都府京都市中京区西ノ京会 (72)発明者 太田泰能	
9274-4M     H 0 1 L 41/08     U       審査請求 未請求 請求項の数 2 (全 8 頁)       (21) 出願番号     特願平4-253246     (71) 出願人 000001993       株式会社島津製作所 京都府京都市中京区西ノ京会(72)発明者 太田泰能     (72)発明者 太田泰能	
審査請求 未請求 請求項の数 2 (全 8 頁)   (21) 出願番号   特顧平4-253246   (71) 出願人 000001993   株式会社島津製作所 京都府京都市中京区西ノ京会 (72)発明者 太田泰能	
(21) 出願番号 特顧平4-253246 (71) 出願人 000001993 株式会社島津製作所 京都府京都市中京区西ノ京会 (72) 出願日 平成4年(1992) 9月22日 (72) 発明者 太田泰能	最終頁に続く
(22) 出顧日 平成 4 年 (1992) 9 月22日 京都府京都市中京区西ノ京 (72) 発明者 太田泰能	
(22) 出願日       平成4年(1992) 9月22日       京都府京都市中京区西ノ京会         (72) 発明者       太田泰能	
(22) 出願日       平成4年(1992) 9月22日       京都府京都市中京区西ノ京会         (72) 発明者       太田泰能	
(72)発明者 太田泰能	桑原町 1 番地
	_
京都市中京区西ノ京桑原町	1番地 株式会
社島津製作所三条工場内	
(74)代理人 弁理士 赤澤 一博	

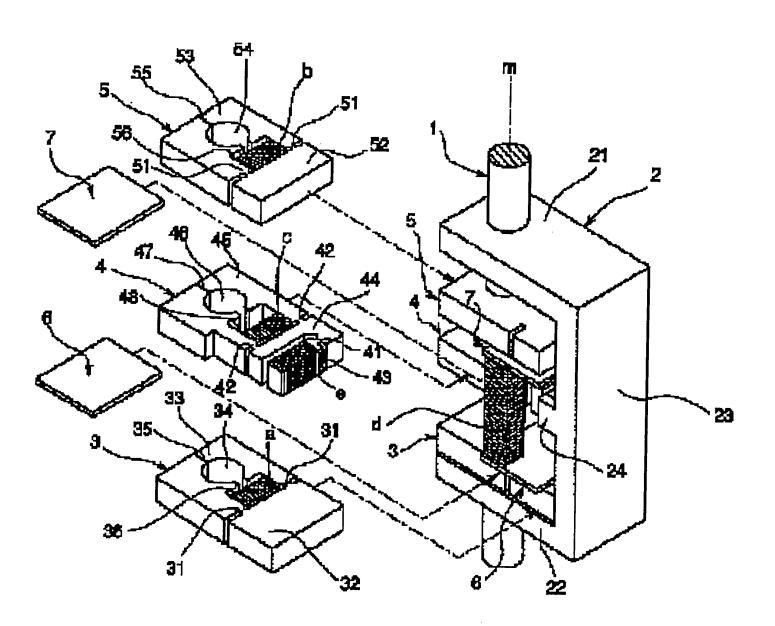
#### (54) 【発明の名称】 インチワーム

#### (57)【要約】

【目的】回転形のインチワームを実現して従来の回転形 アクチュエータよりも位置決め精度の向上、小形軽量化 などを果たす。

【構成】固定子3および回転子4に作動杆たるアーム1 を挿通し、圧電素子a、cを通じてそれらの素子3、4 にアーム1をグリップ/解放させる。また、回転子4を 付勢して固定子3に対しアーム1の軸心m周りに正逆駆 動する圧電素子eを設ける。そして、それらの圧電素子 a、c、eを共通のドライバでパルス駆動する。





【図8】

9

の全体の様子を示す図。

【図21】図20に対応した作用説明図。

【図22】図20に対応した作用説明図。

【図23】図20に対応した作用説明図。

【符号の説明】

1…作動杆 (アーム)

3…固定子

4…回転子

5…移動子

3 4…固定子孔

46…回転子用孔

5 4 …移動子孔

a…固定子用アクチュエータ要素 (圧電素子)

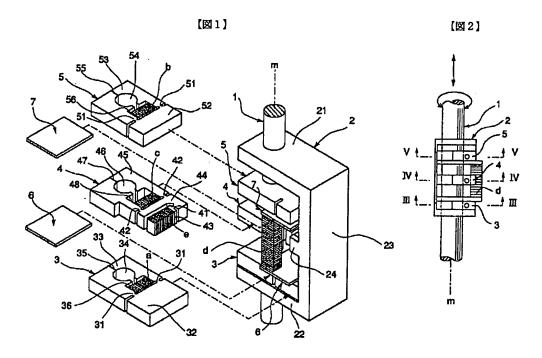
10

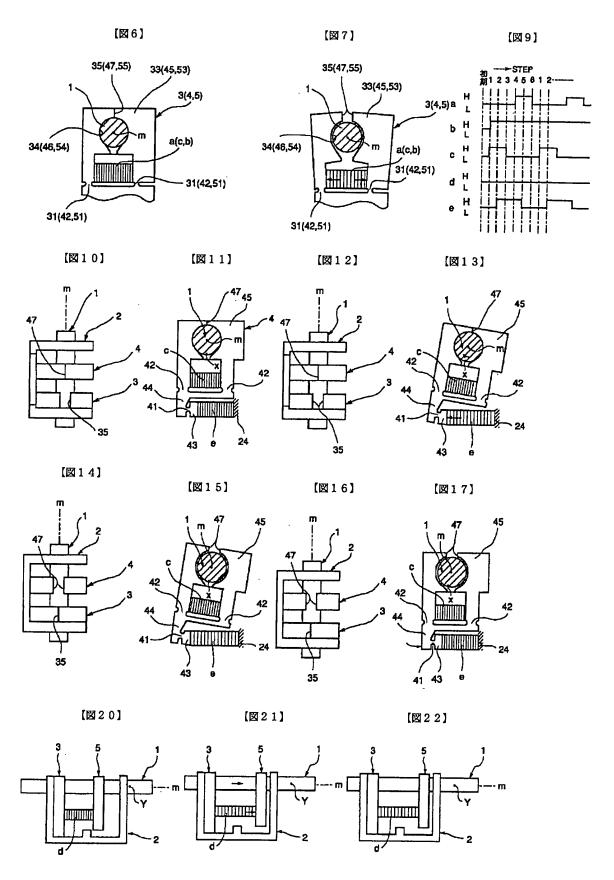
b…移動子用アクチュエータ要素 (圧電素子)

c…回転子用アクチュエータ要素 (圧電素子)

d…移動用アクチュエータ要素 (圧電素子)

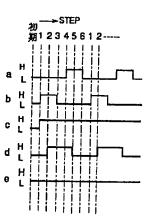
e…回転用アクチュエータ要素 (圧電素子)



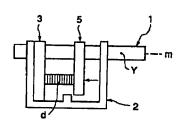


【図18】

【図19】



【図23】



フロントページの続き

H01L 41/09

(51) Int. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所